

《单词百科:kinematics是什么意思?kinematics怎么发音?kinematics的解释和用法》

英语单词kinematics是什么意思?kinematics怎么读?kinematics怎么发音?美加网为您整理了kinematics的解释、用法、例句、词组等相关学习资料。下面跟小编一起来看看吧！



kinematics怎么读

kinematics的读音:[k n 'mæt ks]

kinematics的意思

1、n.运动学（力学的一个分支，研究物体的运动，而不考虑其运动的原因）；

kinematics的近义词

1、mechanics n.力学;机械学;构成法;技术;

kinematics的双语例句

1、The attitude kinematics and dynamics are both described by error quaternions.

姿态运动学和动力学用误差四元数描述.

2、The kinematics phase configures of different configurations are shown and analyzed.

做出不同条件下,不同构态的运动相图,最后对相图做出分析.

3、Kinematics equation is put in Cartesian coordinates system in the thesis.

本文将运动学方程建立在笛卡儿坐标系下,运用D-H方法,在坐标变换的基础上来实现机械手运动方程的正解、逆解.

4、Kinematics is defined as the study of motion without reference to mass or force.

运动性是对不涉及重力和其他外力时汽车运动的研究.

5、Based on the kinematics analysis of lunar rover, we build the whole vehicle model.

在对月球车的动力学分析的基础上建立了整车的车辆模型.

6、The mechanical inverse kinematics is detailed analyzed by the theory of coordinate transformation.

文中通过坐标变换理论详细分析了机器狗逆运动学.

7、Forward kinematics is established by twist-product-of-exponential formula.

对于正运动学模型的建立采用运动旋量的指数积公式.

8、An algorithm of general 2 R (rotation) positioner inverse kinematics is presented.

给出了一种通用的 2R 变位机的逆运动学算法.

9、The thesis studies the forward kinematics of parallel manipulators and error analysis and compensation of mechanism.

本文研究并行结构机器人的正向运动学问题及机构的误差分析和补偿问题.

10、Development of Optimization Design Software for Aircraft Control Systems and Kinematics Simulation.

飞机操纵系统优化设计软件开发与运动仿真.

11、The results provide reference conclusion for the design of parallel kinematics equipments.

最终得出一些规律性的、对某军用工程装备优化设计有参考价值的结论.

12、Kinematics and dynamics of mechanical systems including rigid bodies in plane motion.

机械系统的运动学与动力学包括刚体的平面移动.

13、The design and the mathematical models on kinematics are developed in this paper.

从理论上计算球形机器人按照规划轨迹运动的反解和控制方法,为球形机器人的实验提供了理论依据.

14、The structures of 3-RSR parallel robotic mechanism and its inverse kinematics solution are discussed.

讨论了 3-RSR 并联机器人机构的结构特点及其运动学逆解.

15、Kinematics and dynamics of 3-RSR parallel manipulators are investigated in this dissertation.

本课题以3-RSR三 自由度 并联机器人的运动学和动力学分析为主要研究对象.

以上是美加网为您整理的kinematics怎么读的相关信息,希望对大家有所帮助。查看更

多关于ki

namatics的用法、

kinematics的释义、kinematics的相关详情请点击：<https://dict.tjqzz.com/kinematics>